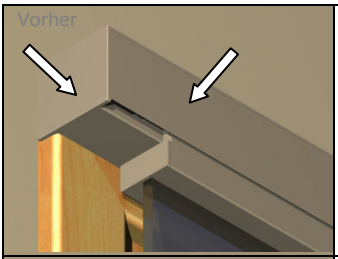
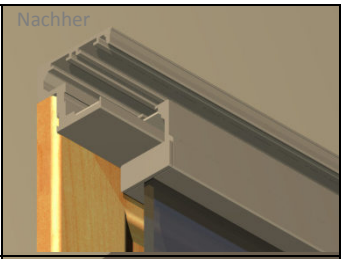
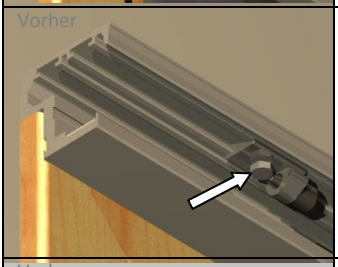
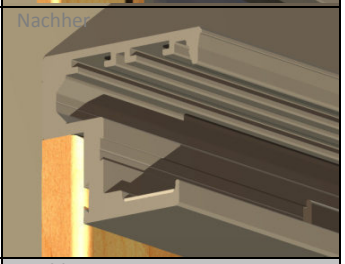
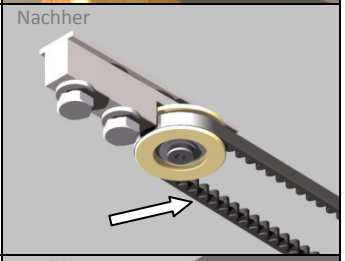
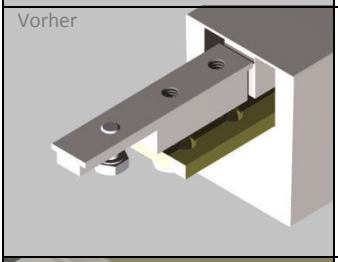
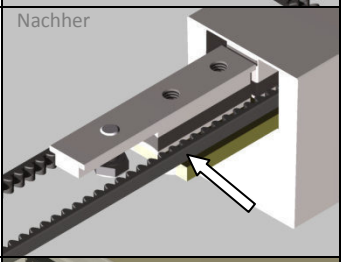
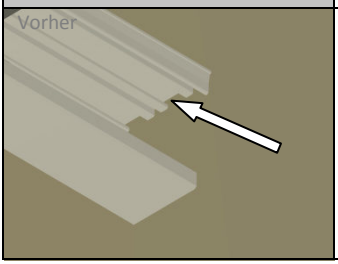
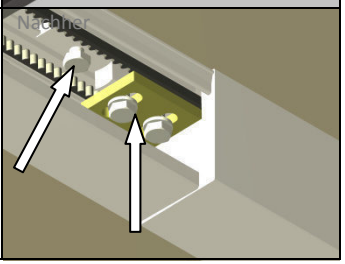
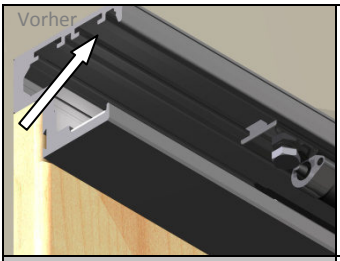
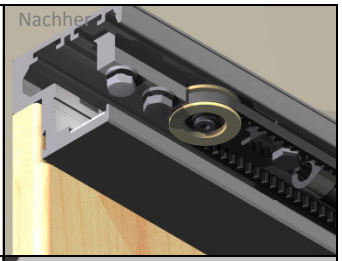
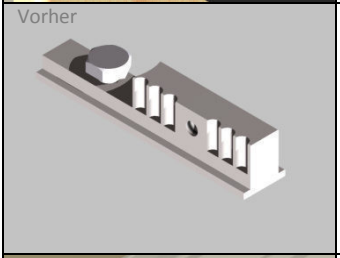
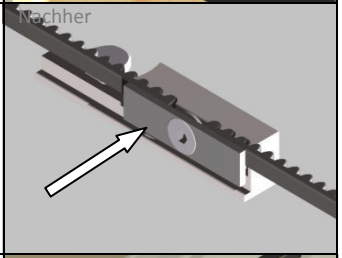
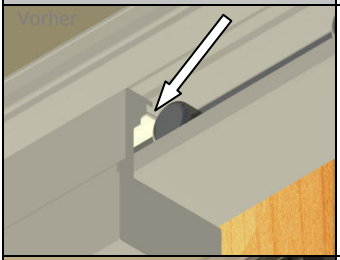
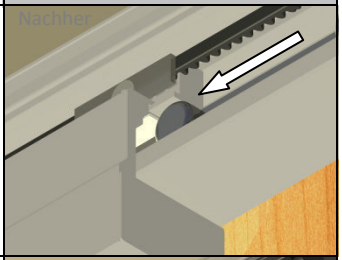
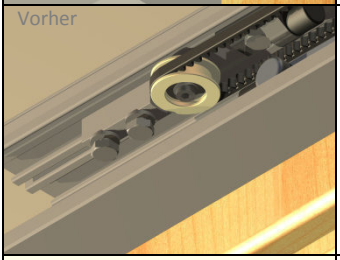
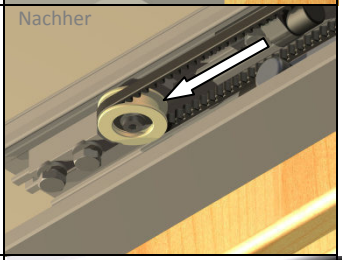
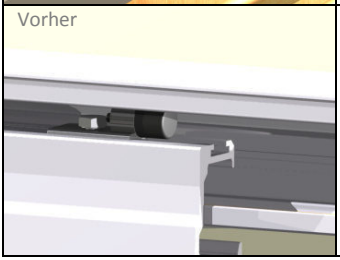
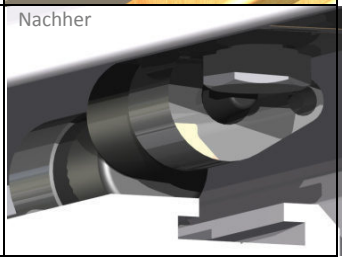
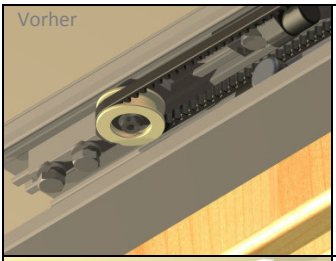
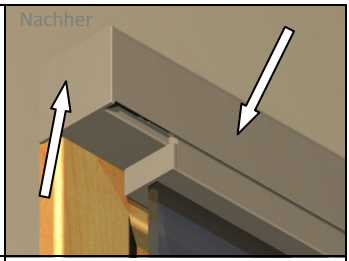
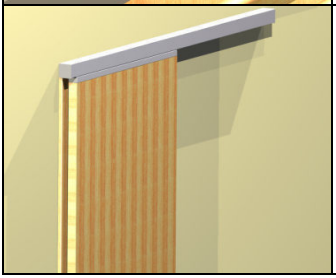
EINBAUANLEITUNG (E-Antrieb Mechanik)

serofiPRODUCTS

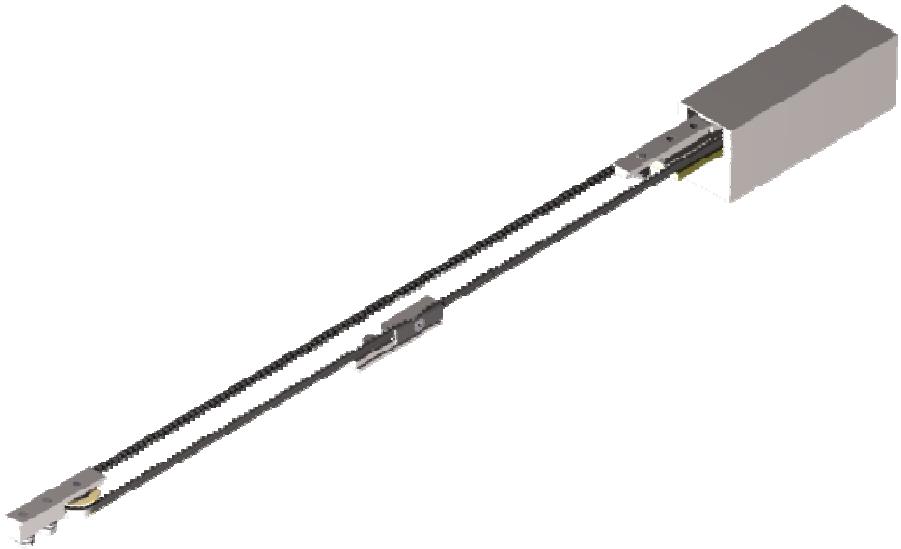
	**1. Kappen und Blende entf.** Die Einbauanleitung beschreibt hier den nachträglichen Einbau eines E-Antriebs. Bei Neumontagen vor Einbau der Blende beginnen. Kappen und Blende entfernen. Die Blende dabei mit einer Spitzzange **nach unten** ziehen. Zum Schutz der Sichtfläche, auf der Sichtfläche ein Stück feste Pappe unterlegen.	
	**2. Stopper versetzen** Im Laufprofil die Stopper losschrauben und Richtung Laufprofilmitte schieben. Beide Stopper des Türprofils losschrauben und entnehmen. Sie werden später wieder eingebaut.	
	3. Zahnriemen einfügen Zahnriemen um die Rolle führen.	
	**4. Zahnriemen einsetzen** Deckel des Motorzahnrads abschrauben und Zahnriemen einlegen. Darauf achten, dass sich der Zahnriemen nicht verdreht hat. Zahnriemen etwa bis zur Hälfte durchziehen und Deckel wieder aufschrauben.	
	**5. Motor einbauen** Führungsstück des Motors in die vordere Nut des Laufprofils einfügen und bis ans Laufprofilende heran schieben. Gehäuse des Motors so ausrichten, dass es mit der äußeren Laufprofilkante abschließt und fixieren. Motor passt li. und re. Alle Schrauben festschrauben.	

	**6. Umlenkung einbauen** Umlenkeinheit auf der gegenüberliegenden Seite in die vordere Laufprofilnut schieben. Noch nicht festschrauben. Der Zahnriemen wird hier später noch gespannt.	
	**7. Zahnriemen verbinden** Zahnriemen entsprechend der Laufprofillänge kürzen und mit der Zahnriemenklemme verbinden. Auch hier wieder darauf achten, dass sich der Zahnriemen nicht verdreht hat.	
	**8. Zahnriemenklemme einbauen** Zahnriemenklemme in die Führungsnut des Türprofils schieben und etwa bis zur Mitte des Türprofils schieben. Zahnriemenklemme dort festschrauben.	
	**9. Zahnriemen spannen** Die Umlenkeinheit in Richtung Laufprofilende schieben bis sich der Zahlriemen leicht spannt. Bis zur Laufprofilkante muss mindestens 10mm Platz bleiben, damit später die Endkappe wieder aufgesteckt werden kann.	
	**10. Laufweg begrenzen** Die Stopper des Türprofils wieder einbauen und den Laufweg der Tür zusammen mit den Stoppern des Laufprofils in der Öffnungs- und Schließrichtung begrenzen, genauso wie bei einer Schiebetür ohne elektrischen Antrieb.	

<table>
<tr>
<td> 
</td>
<td>11. Kappe und Blende mont.
Die Montage von Endkappen und Blende bitte erst nach der elektrischen Installation vornehmen um eventuelle Korrekturen durchführen zu können ohne die Blende abnehmen zu müssen. Der elektrische Anschlussplan liegt separat bei.</td>
<td> 
</td>
</tr>
<tr>
<td>  </td>
<td>12. Fertig (Mechanik)
Der Einbau der Mechanik eines E-Antriebs ist nun abgeschlossen. Hinweise nach dem Produkthaftungsgesetz finden Sie auf unserer Internetseite www.serofi.de. Wir hoffen, Sie sind mit unserem Produkt zufrieden und empfehlen uns weiter.</td>
<td>serofiPRODUCTS GmbH
Marie-Curie-Straße 13
27711 Osterholz-Scharmbeck
Tel. 04791/897120-0
Fax 04791/897120-2
www.serofi.de
info@serofi.de</td>
</tr>
</table>

Zahnriemenverlauf

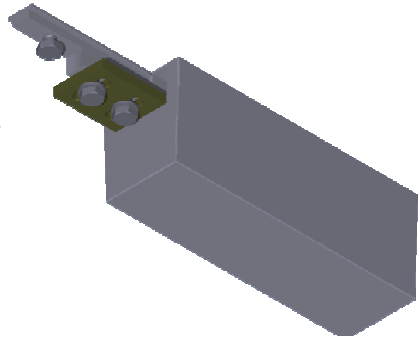
Der Motor passt links und rechts.



Bauteile (Mechanik)

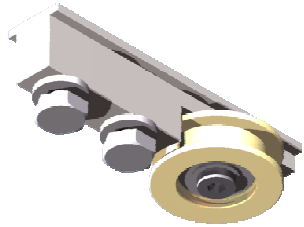
Motor

- Rechts und links passend
- Geeignet für alle serofi-Schiebetürbeschläge
- 24 Volt Gleichstrom



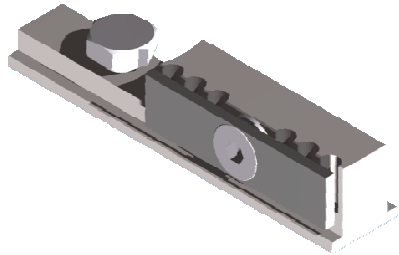
Umlenkung

- Rechts und links passend
- Geeignet für alle serofi-Schiebetürbeschläge
- Zahnriemensicherung



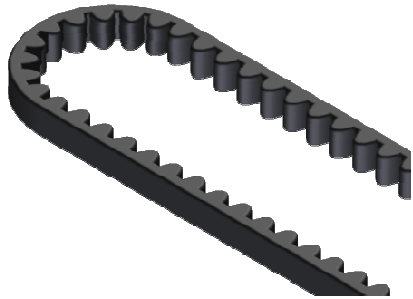
Zahnriemenklemme

- Für Glas- und Holztürprofile
- Verbindet den Zahnriemen
- Türmitnehmer



Zahnriemen

- Geeignet für Türen bis 1110mm Breite
- Kürzbar



Inhaltsverzeichnis

1 Zu diesem Dokument 4
1.1.1 Zielgruppe 4
1.1.2 Ziel des Dokuments 4
1.1.3 Verweis auf andere Dokumente, Richtlinien und Normen 4
1.1.4 Verwendete Symbolik 5
2 Sicherheit 6
2.1 Voraussetzungen zum Betrieb 6
2.1.1 Umgebungsbedingungen 6
2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung 6
2.3 Verhalten im Fehlerfall 6
3 Funktionsbeschreibung 7
3.1 Allgemeine Beschreibung 7
3.2 Betriebsarten 8
4 Kabelverlegung 9
4.1 Leitungsschema 9
4.2 zu verwendende Leitungen 9
5 Montage und Anschluss 10
5.1 Montage der Bauteile 10
5.2 Elektrischer Anschluss 11
5.2.1 Exemplarische Anschlüsse bauseitiger Schaltgeräte 12
6 Inbetriebnahme 14
6.1 Konfiguration 15
6.1.1 Offenhaltezeit 16
6.1.2 Schalter 17
6.2 Schritte zur Inbetriebnahme 18
6.3 Fehleranzeige 19
7 Funkempfänger 20
7.1 Montage des Funkempfängers 20
7.2 Funksender programmieren 20
7.2.1 Funksender einlernen 21
7.2.2 Funksender löschen 21

1 Zu diesem Dokument

1.1.1 Zielgruppe

Dieses Dokument richtet sich an Elektrofachkräfte. Alle Personen, die den Schiebetürantrieb elektrisch anschließen und in Betrieb nehmen müssen diesen Anschlussplan lesen. Wartungs- und Reparaturarbeiten erfolgen nur durch ausgebildetes Fachpersonal.

Der Inhalt dieses Dokuments muss den Ausführenden zugänglich gemacht, verstanden und umgesetzt werden.

1.1.2 Ziel des Dokuments

Dieses Dokument beinhaltet wichtige Informationen zum elektrischen Anschluss und zur Inbetriebnahme des Produkts. Das Dokument ist vor allen Arbeiten an der Elektrik und der Elektronik zu lesen und als Bestandteils des Produkts jederzeit zugänglich aufzubewahren.

1.1.3 Verweis auf andere Dokumente, Richtlinien und Normen

Zusätzlich zu diesem Dokument sind weitere Dokumente, Richtlinien, Normen und Gesetze für Produkte dieser Art zu beachten.

Hinweis

Der verarbeitende Betrieb hat eine erhöhte Beratungspflicht gegenüber dem Kunden. Die einschlägigen Normen und Richtlinien sind zu beachten.

1.1.4 Verwendete Symbolik

Hinweis

Ein Hinweis kennzeichnet ergänzende und wichtige Zusatzinformationen.

ACHTUNG

Beschreibung von Art und Quelle der Gefahr

Mit dieser Symbolik gekennzeichnete Warnungen betreffen die Sicherheit. Bei Nichtbeachtung können Sachschäden die Folge sein.

➢ Handlungsanweisungen zur Gefahrenabwehr

⚠ VORSICHT

Beschreibung von Art und Quelle der Gefahr

Mit dieser Symbolik gekennzeichnete Warnungen betreffen die Sicherheit. Bei Nichtbeachtung können Sach- und Personenschäden die Folge sein.

Die folgenden Warnstufen kennzeichnen aufsteigend die Wahrscheinlichkeit und Schwere der ausgehenden Gefahr:

- Vorsicht, gelb unterlegt
- Warnung, orange unterlegt
- Gefahr, rot unterlegt

➢ Handlungsanweisungen zur Gefahrenabwehr

Listen

- symbolisiert eine Liste ohne bestimmte Reihenfolge

1. symbolisiert Listen oder Handlungsanweisungen mit bestimmter Reihenfolgen

Handlungsanweisungen

➢ symbolisiert einen Handlungsschritt
→ symbolisiert einen Verweis auf andere Stellen
✓ symbolisiert das Handlungsergebnis

2 Sicherheit

GEFAHR

Lebensgefahr durch Stromschlag

Gefährliche Verletzungen, Tod und Sachschaden durch gefährliche elektrische Spannung

- Elektroanschlüsse erfolgen nur durch den Fachmann
- Geräte vor allen Arbeiten stromlos schalten und vor Wiedereinschalten sichern
- Einschlägige Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften beachten

2.1 Voraussetzungen zum Betrieb

Hinweis

Vor Inbetriebnahme dieses Produktes ist die Betriebsanleitung zu lesen und zu beachten.

2.1.1 Umgebungsbedingungen

Die 24V Steuerung für Schiebeantriebe ist für den Einsatz in trockenen Räumen ausgelegt.

2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Dieses Produkt dient als Steuerung für den Schiebetürantrieb Prometheus XSA des Herstellers. Die Angaben des Herstellers zur Dimensionierung, also maximale und minimale Abmaße, maximale Gewichte und ähnliche Angaben sind zu beachten.

Jeglicher darüber hinausgehender Betrieb des Produkts gilt als nicht bestimmungsgemäße Verwendung.

Es ist nicht sichergestellt dass das Produkt mit Motoren oder sonstiger Elektronik anderer Hersteller funktioniert.

2.3 Verhalten im Fehlerfall

Sollten Sie einen Fehler feststellen ist das Gerät still zu legen und der Hersteller zu kontaktieren.

Gerät stilllegen

- Produkt nicht mehr bedienen
- Gerät von der Versorgungsspannung trennen
- Hersteller kontaktieren

3 Funktionsbeschreibung

3.1 Allgemeine Beschreibung

Das Produkt Prometheus XS-2 ist ein elektrischer Schiebetürantrieb. Mit der Steuerung Prometheus XS-2/STR wird ein 24V Gleichstrommotor Prometheus XS-2/MT betrieben. Der Motor treibt mit einem Zahnriemen eine lineare Schiebetür an.

Hinweis

Im Folgenden wird ausschließlich die Funktion des Steuergeräts Prometheus XS-2/STR beschrieben. Die Funktion des gesamten Antriebs- bzw. Türsystems sind weitere Dokumente verfügbar.

Die Steuerung ist für die Montage in einer Unterputzdose nach DIN 49073 konzipiert. Das Gehäuse verschwindet vollständig in dieser Unterputzdose und wird dort verklemmt. Zur Bedienung ist ein frontseitiger, abnehmbarer Taster vorgesehen welcher in handelsübliche Schalterprogramme mit einem Wippenmaß von 55 mm passt.

Die Steuerung wird von einem Netzteil versorgt. Dieses liefert 24V Gleichstrom und wird an den Klemmen 1 und 2 angeschlossen. Das Netzteil kann in einer benachbarten Unterputzdose oder weiter entfernt montiert werden.

Zum Anschluss der Leitungen stehen Schraubklemmen zur Verfügung. Diese sind zu Gruppen zusammengefasst: Versorgungsspannung (Klemme 1 und 2), Eingänge (Klemme 1, 15, 21 und 29), Motor (Klemme MA und MB) sowie Drehgeber (Klemme 82, 86, 85, 1).

Der Motor Prometheus XS-2/MT muss mit Drehgeber angeschlossen werden. Über die Potentiometer P1 kann die Offenhaltezeit eingestellt werden. Mit dem DIP-Schalter kann die genaue Funktionalität des Antriebs gewählt werden.

Hinweis

Nähere Informationen zur Konfiguration siehe Kapitel 6.1.

3 Funktionsbeschreibung

3.2 Betriebsarten

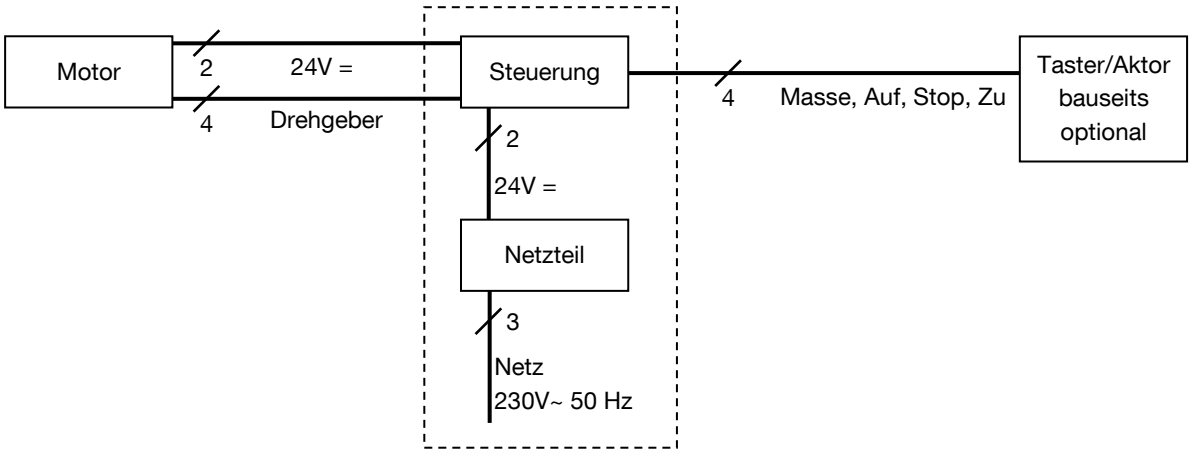
Nach korrektem Anschluss und erfolgter Inbetriebnahme ist die Steuerung einsatzbereit. Durch Drücken der Tasten „Auf“ und „Zu“ des frontseitigen Tasters oder durch elektrisches Schalten eines Einganges (Klemmen 1, 21 und 29) wird der Antrieb gestartet.

Folgende Betriebsarten können gewählt werden:

- Totmann
  Der Antrieb fährt solange in die Richtung deren Taste gedrückt bzw. deren Signal anliegt.
  Bei Hindernissen bleibt der Antrieb stehen.
- Halbautomatik
  Der Antrieb fährt in die Richtung der gedrückten Taste bzw. des angelegten Signals. Der Antrieb schließt nach einem Öffnungsimpuls nicht selbstständig, er bleibt geöffnet stehen und schließt erst nach einem erneuten Schließbefehl.
  Bei Hindernissen, Stopp-Signal oder Steuerbefehlen entgegen der aktuellen Fahrtrichtung bleibt der Antrieb stehen.
- Automatik
  Zusätzlich zur Betriebsart Halbautomatik schließt der Antrieb nach der eingestellten Offenhaltezeit selbstständig.
  Bei Hindernissen in Schließrichtung öffnet die Tür erneut und schließt nach der eingestellten Offenhaltezeit automatisch. Bei Steuerbefehlen entgegen der aktuellen Fahrtrichtung reversiert der Antrieb. Bei Stopp-Signal bleibt der Antrieb für die Dauer des Stopp-Signals stehen. Wenn das Stopp-Signal wieder abfällt fährt die Tür in der vorher gewählten Fahrtrichtung weiter.
- Einmalige Daueröffnung
  Um im Automatikmodus eine einmalige Daueröffnung herbeizuführen kann die Taste Auf und Zu bzw. das Eingangssignal Auf und Zu gleichzeitig gedrückt bzw. angelegt werden. Der Antrieb schließt nach diesem Öffnungsimpuls nicht selbstständig, er bleibt geöffnet stehen und schließt erst nach einem erneuten Schließbefehl. Nach dem Schließbefehl befindet sich der Antrieb wieder im Automatikmodus.

4 Kabelverlegung

4.1 Leitungsschema



In der Regel wird Steuerung und Netzteil in zwei nebeneinanderliegenden Unterputzdosen montiert.

4.2 zu verwendende Leitungen

Die folgenden Angaben verstehenden sich als Mindestangaben. Es ist ein Kabel welches alle erforderlichen Adern integriert beinhaltet und die nachfolgenden Anforderungen erfüllt, beim Hersteller, verfügbar.

Leitung	**Art der Leitung**
zwischen Motor und Steuerung	Versorgung (24V =) bis 20 m: 2 x 0,50 mm² 20 bis 50 m: 2 x 0,75 mm² 50 bis 100 m: 2 x 1,50 mm² Drehgeber bis 50 m: 4 x 0,25 mm²
zwischen Taster/Aktor und Steuerung	optional bis 50 m: 4 x 0,25 mm²
zwischen Netzteil und Steuerung	bis 20 m: 2 x 0,50 mm² 20 bis 50 m: 2 x 0,75 mm² 50 bis 100 m: 2 x 1,50 mm²

Tabelle 1 – Leitungsarten

5 Montage und Anschluss

5.1 Montage der Bauteile

Netzteil in einer Unterputzdose montieren

- ➢ Netzteil in nebenliegende Unterputzdose legen
  → Hinweise des Netzteilherstellers beachten
- ➢ Leitung für Netzversorgung vorbereiten
- ➢ Leitungen für Ausgang 24V in Unterputzdose der Steuerung führen
- ✓ Netzteil montiert und für Anschluss vorbereitet

Steuerung und Taster montieren

- ➢ Leitungen von Motor und Netzteil zum Anschluss vorbereiten
- ➢ Steuerung in Unterputzdose einführen
- ➢ Elektrische Anschlüsse ausführen
  → Elektrische Anschlüsse siehe Kapitel 5.2
- ➢ Steuerung mit zwei Schrauben fixieren
- ➢ Inbetriebnahme ausführen
  → Inbetriebnahme siehe Kapitel 6
- ➢ Abdeckrahmen auflegen
- ➢ Taster auf den Abdeckrahmen in die Steuerung einführen
- ✓ Steuerung und Taster montiert

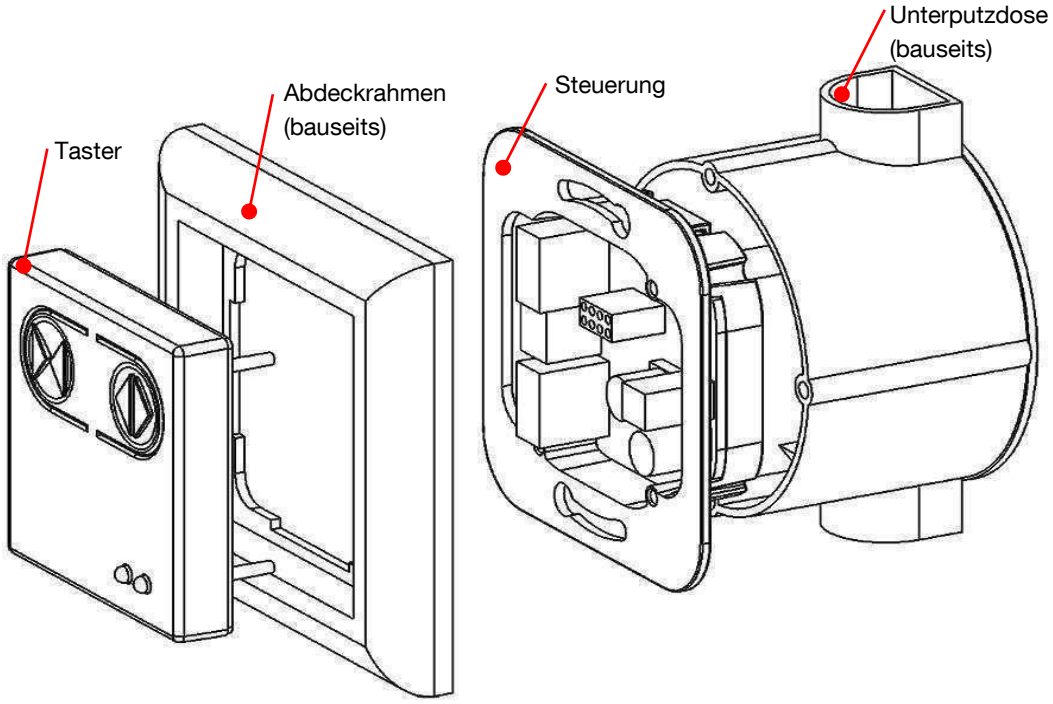


Abbildung 1 – schematische Ansicht: Montage Taster und Steuerung

5.2 Elektrischer Anschluss

VORSICHT

Zerstörung des Bauteils durch falschen Anschluss

Defekt der Steuerung

➢ Auf richtige Polung der Anschlüsse achten

Herstellen der elektrischen Anschlüsse

- ➢ Netzteil sicher von der Netzversorgung trennen
- ➢ Vor Wiedereinschalten sichern
  → Sicherheitshinweise siehe Kapitel 2
- ➢ Netzteil an Klemmen 1 und 2 anschließen
  Klemme 1: 24V DC (+)
  Klemme 2 Masse (-)
- ➢ Motor anschließen: Klemme MA und MB
  Polung entscheidet über Laufrichtung
- ➢ Bauseitige Bedienung anschließen (optional)
  Klemme 1, 15, 21 und 29
- ➢ Drehgeber anschließen
  Klemme 82, 86, 85 und 1

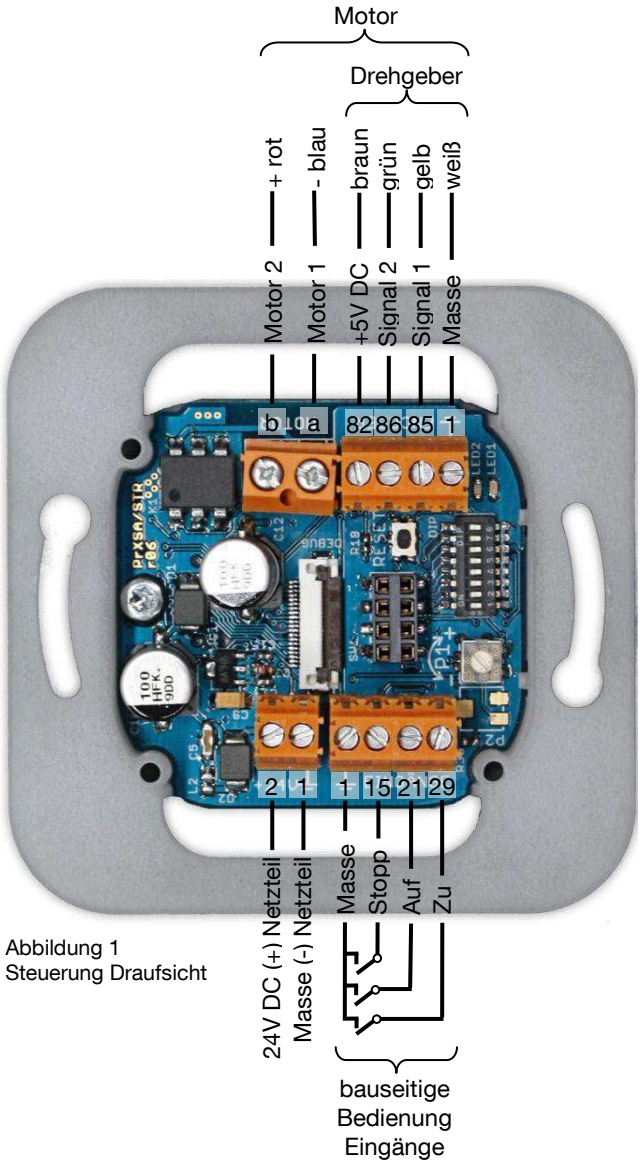


Abbildung 1
Steuerung Draufsicht

5 Montage und Anschluss

5.2.1 Exemplarische Anschlüsse bauseitiger Schaltgeräte

⚠ VORSICHT

Zerstörung von Bauteilen durch falschen Anschluss oder falsche Inbetriebnahme

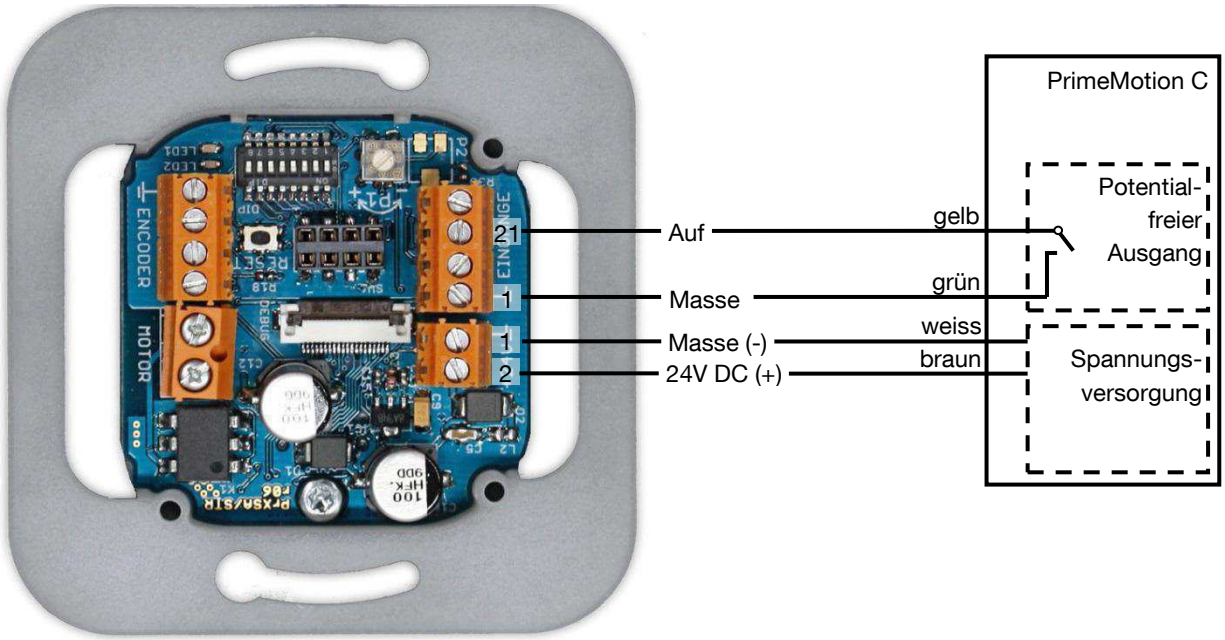
Die nachfolgenden Beispiele sind lediglich exemplarisch und im konkreten Fall mit den Herstellern sowie deren Dokumentation abzustimmen

- ➢ Die original Dokumente der jeweiligen Hersteller sind in jedem Falle zu lesen und zu beachten
- ➢ Kontaktieren Sie im Zweifelsfall den Hersteller

Bewegungsmelder am Beispiel Bircher Reglomat PrimeMotion C

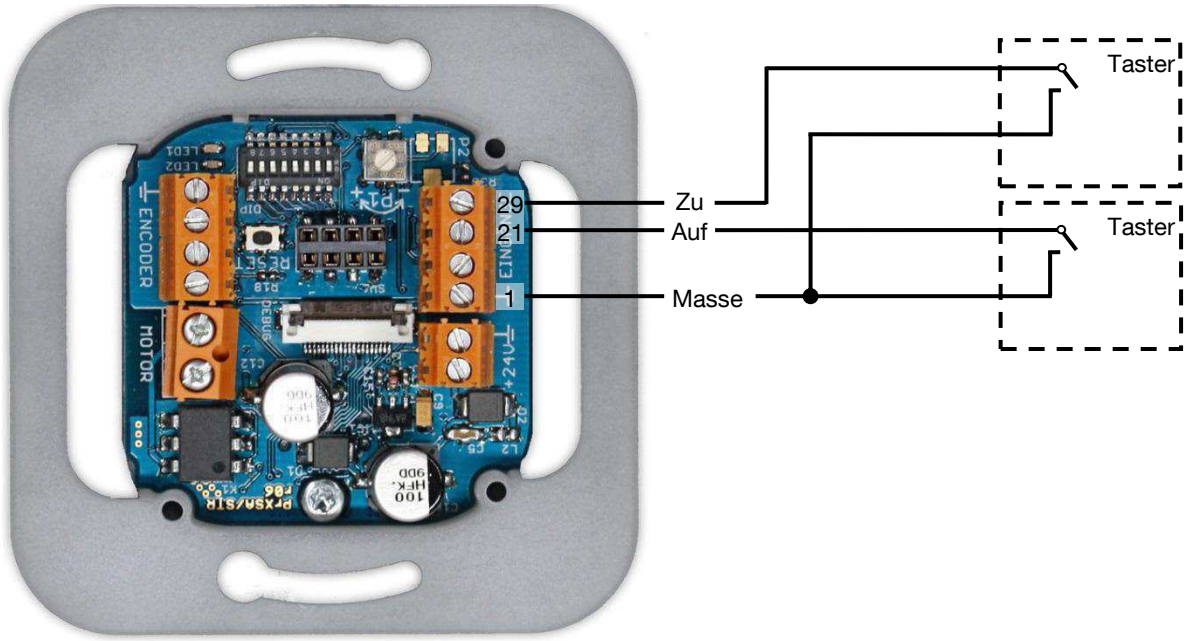
Hinweis

Weitere Informationen, insbesondere zur Montage und Inbetriebnahme entnehmen Sie der Originalbetriebsanleitung des Herstellers.



Montage und Anschluss 5

Herkömmlicher Schalter Auf und Zu



6 Inbetriebnahme

Nach Montage und elektrischem Anschluss der Steuerung ist diese in Betrieb zu nehmen.

Im Folgenden werden die Teile der Steuerung erläutert die zur Inbetriebnahme notwendig sind. In den folgenden Kapiteln wird erläutert welche Funktionen einzustellen sind und wie die Inbetriebnahme schrittweise erfolgt.

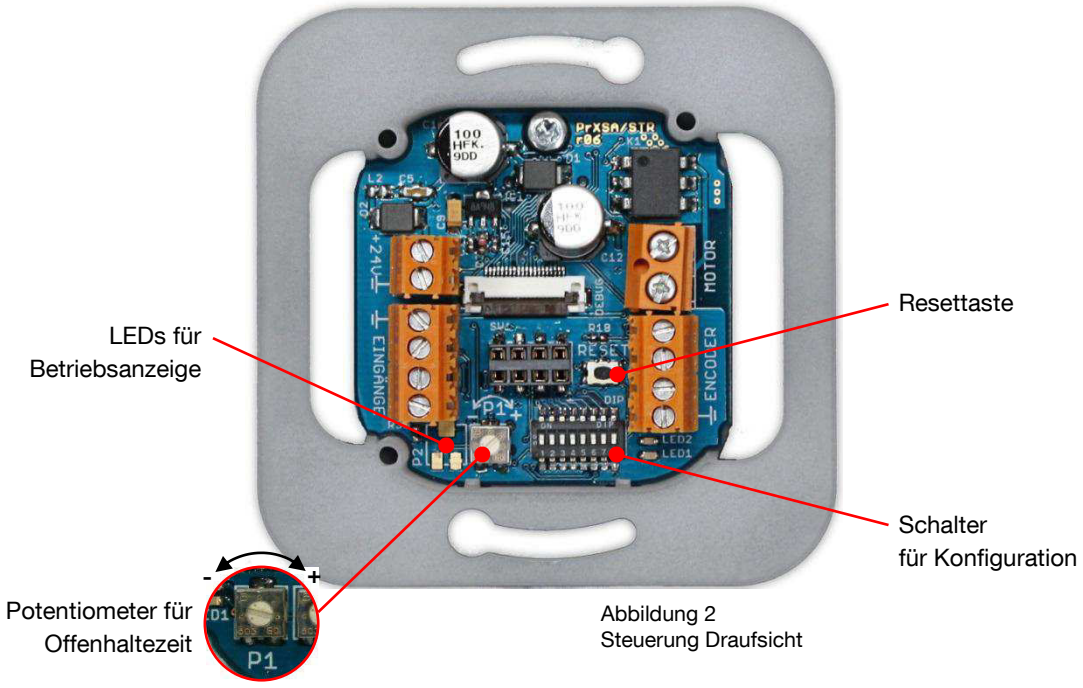


Abbildung 2
Steuerung Draufsicht

6.1 Konfiguration

Die Konfiguration der Steuerung erfolgt am Potentiometer P1 sowie an den DIP-Schaltern. Welche Funktion die einzelnen Elemente haben wird in den folgenden Abschnitten erläutert.

Hinweis

Die Steuerung übernimmt die Einstellungen der Konfiguration erst nach dem Wechsel in den Konfigurationsmodus und anschließendem Verlassen des Konfigurationsmodus.

Konfiguration einstellen vor erster Inbetriebnahme

- ➢ Gewünschte Konfiguration im stromlosen Zustand einstellen
- ➢ Inbetriebnahme durchführen
  → Siehe Kapitel 5.2.1
- ✓ Während der Inbetriebnahme wird die eingestellte Konfiguration übernommen

Konfiguration einstellen während dem Betrieb

- ✓ Steuerung befindet sich in Bereitschaft. Die erste Inbetriebnahme ist erfolgt.
- ✓ Stromversorgung angeschlossen, keine Leuchtdiode leuchtet
- ➢ Resettaste ca. 2 Sekunden drücken
- ✓ Rote Leuchtdiode beginnt kontinuierlich zu blinken

- ➢ Gewünschte Konfiguration einstellen
- ➢ Resettaste kurz, weniger als eine halbe Sekunde, drücken
- ✓ Steuerung befindet sich im Startzustand:
  Rote Leuchtdiode blinkt fortlaufend zweimal kurz nacheinander
  mit ca. 1,5 Sekunden Pause

- ➢ Eine Fahrt ausführen, Behang fährt in Schleichfahrt
- ✓ Rote Leuchtdiode erlischt
- ✓ Die neue Konfiguration wurde übernommen

6 Inbetriebnahme

6.1.1 Offenhaltezeit

Die Offenhaltezeit bestimmt bei Automatik Modus die Zeit, wie lange der Antrieb nach einem Öffnungsbefehl wartet, bis er selbstständig wieder schließt.

ACHTUNG

Potentiometer überdrehen

Beschädigung von Bauteilen

- ➢ Potentiometer haben einen rechten und linken Anschlag. Dieser darf nicht überdreht werden
- ➢ Potentiometer nur mit leichter Kraft und geeignetem Schraubendreher einstellen

Offenhaltezeit verlängern

- ➢ Potentiometer 1 mit dem Uhrzeigersinn drehen
- ✓ Nach Übernahme der Konfiguration bleibt der Antrieb länger geöffnet
  → siehe Kapitel 6.1

Offenhaltezeit verringern

- ➢ Potentiometer 1 gegen Uhrzeigersinn drehen
- ✓ Nach Übernahme der Konfiguration bleibt der Antrieb kürzer geöffnet
  → siehe Kapitel 6.1

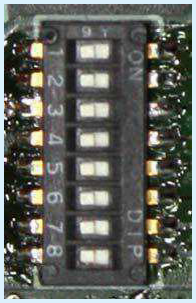
Hinweis

Steht der Potentiometer am rechten Anschlag beträgt die Offenhaltezeit 30 Sekunden
Steht der Potentiometer am linken Anschlag beträgt die Offenhaltezeit 5 Sekunden.

Die Offenhaltezeit kann daher zwischen 5 Sekunden und 30 Sekunden eingestellt werden.

6.1.2 Schalter

OFF ⟷ ON



Schalter	Beschreibung	OFF	ON
1	Funktion	Halbautomatik	Automatik
2	Totmann	deaktiviert	aktiviert
3	Push & Go	deaktiviert	Aktiviert
4	Verhalten bei Hindernis	Revisieren	Stehen bleiben
5	Schließgeschwindigkeit	halbiert	voll
6	Behang max. 80 kg	deaktiviert	Aktiviert
7	Behang max. 60 kg	deaktiviert	aktiviert
8	Behang max. 40 kg	deaktiviert	aktiviert

Tabelle 2 - DIP-Schalter

1. Funktion Halbautomatik / Automatik
   Bei aktivierter Funktion „Halbautomatik“ schließt der Antrieb nicht selbstständig. Die eingestellte Offenhaltezeit an Potentiometer 1 wird ignoriert.
   Bei aktiviertem Automatik Modus schließt der Antrieb nach der eingestellten Offenhaltezeit.
2. Totmann
   Bei aktiviertem Totmann Modus fährt der Antrieb nur so lange die Bedienungstaste gedrückt wird. Die Stellung des Schalters 1 wird ignoriert
   Bei deaktiviertem Totmann Modus fährt der Antrieb nach einem Impuls so lange in die gewünschte Richtung bis ein Hindernis oder das Ende der Anlage erkannt wird.
3. Push & Go
   Bei aktiviertem Push & Go fährt der Antrieb selbstständig los wenn er angeschoben wird.
4. Verhalten bei Hindernis
   Bei aktivierter Funktion „Revisieren“ fährt der Antrieb bei erkanntem Hindernis beim Schließen in die entgegengesetzte Richtung und stoppt bei erkanntem Hindernis beim Öffnen. Die Fahrt beim Revisieren erfolgt immer mit reduzierter Geschwindigkeit.
   Bei aktivierter Funktion „Stehen bleiben“ stoppt der Antrieb bei erkanntem Hindernis sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen.
5. Schließgeschwindigkeit
   Bei halbierter Schließgeschwindigkeit (OFF) schließt der Antrieb mit halbierter Geschwindigkeit. Bei voller Schließgeschwindigkeit (ON) schließt der Antrieb mit voller Geschwindigkeit.
6. bis 8. Geschwindigkeit
   Die Geschwindigkeit muss anhand des Flügelgewichtes eingestellt werden.
   6: Flügelgewicht maximal 80 kg (Geschwindigkeit ca. 20 cm/s)
   7: Flügelgewicht maximal 60 kg (Geschwindigkeit ca. 23 cm/s)
   8: Flügelgewicht maximal 40 kg (Geschwindigkeit ca. 25 cm/s)
   Werden für die Geschwindigkeit keine Schalter aktiviert ist die langsamste Geschwindigkeit aktiviert.
   Werden mehrere Schalter aktiviert wird nur eine reduzierte Geschwindigkeit gefahren (ca. 12 cm/s).

6.2 Schritte zur Inbetriebnahme

⚠ VORSICHT

Gefahr durch bewegenden Behang

Stoß und Quetschung durch sich bewegenden Behang.

- ➢ Der Behang bewegt sich während der Inbetriebnahme selbstständig
- ➢ Während der Inbetriebnahme Gefahrenbereich freihalten.

Steuerung vorbereiten

- ➢ Elektrische Anschlüsse ausführen
  → siehe Kapitel 5.2
- ➢ Konfiguration einstellen
  → siehe Kapitel 6.1

Reset ausführen

- ➢ Steuerung an die Stromversorgung anschließen und betreiben
- ✓ Steuerung im Auslieferungszustand bzw. nach Netztrennung:
  Rote Leuchtdiode blinkt fortlaufend zweimal kurz nacheinander mit ca. 1,5 Sekunden Pause
- ➢ Resettaste ca. 2 Sekunden drücken

- ✓ Rote Leuchtdiode beginnt kontinuierlich zu blinken
- ➢ Laufrichtung prüfen
  Mit Taste Auf, Auf fahren bzw. mit Taste Zu, Zu fahren
  → Wenn Laufrichtung falsch:
  Motorkabel drehen, Laufrichtung erneut prüfen
- ➢ Türblatt, mit den Tasten, in die Mitte der Anlage fahren
- ➢ Resettaste nochmals ca. 2 Sekunden drücken

- ✓ Rote Leuchtdiode leuchtet permanent
  gelbe Leuchtdiode leuchtet bei Motoraktivität
- ✓ Der Antrieb fährt in Aufstellung
  Der Antrieb fährt in Zustellung
  Der Antrieb fährt in Aufstellung
- ✓ Die Leuchtdioden erlöschen

Funktion prüfen

- ➢ Gewünschte Funktionen testen
- ➢ Bei Fehlfunktion Elektrische Anschlüsse und Konfiguration prüfen
  → siehe Kapitel 5.2
  → siehe Kapitel 6.1
  → gegebenenfalls Reset wiederholen
- ✓ Bei einwandfreier Funktion ist die Inbetriebnahme abgeschlossen

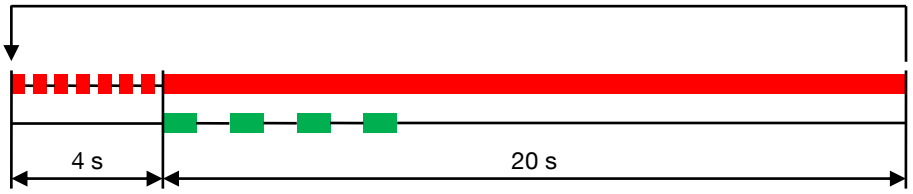
6.3 Fehleranzeige

Sollte die Steuerung während oder nach der Inbetriebnahme einen Fehler erkennen wechselt sie in den Fehlerzustand. Dabei wird der Türflügel nicht weiter bewegt.

Name	Beschreibung	Code
Unbekannter Fehler	Es liegt eine unbekannte Fehlerursache vor.	1
Selbsttest – Mehrere Fehler	Der Selbsttest hat mehrere Fehler erkannt.	2
Selbsttest – Oszillatorfehler	Der Selbsttest hat einen defekten Oszillator erkannt.	4
Selbsttest – Relais defekt	Der Selbsttest hat ein defektes Relais erkannt.	5
Selbsttest – Treiber defekt	Der Selbsttest hat einen defekten Treiber erkannt.	6
Selbsttest – Strommessung defekt	Die Strommessung funktioniert nicht ordnungsgemäß.	7
Selbsttest – Treiberfehlererkennung defekt	Der Leistungstreiber gibt keine Fehlermeldung mehr aus.	8
Hardware – Encoderfehler	Der Encoder ist nicht richtig angeschlossen oder defekt.	9
Hardware – Spannung unzulässig	Die Versorgungsspannung ist außerhalb des zulässigen Bereichs.	10
Speicher – RAM defekt	Ein Defekt im RAM wurde erkannt.	11
Speicher – ROM defekt	Der Programmspeicher wurde verändert oder ist defekt.	12
Speicher – EEPROM defekt	Der Datenspeicher ist defekt.	13

Tabelle 1 - Fehlertabelle

Die rote und grüne LED zeigt den jeweiligen erkannten Fehler an. Zunächst blinkt die rote LED schnell, dann leuchtet sie für ca. 20 Sekunden dauerhaft. Dabei blinkt die grüne LED entsprechend des Fehlercodes. Der Zyklus wiederholt sich, bis der Fehler zurückgesetzt wird.



Im Beispiel wird der Fehlercode 4 angezeigt (Selbsttest – Oszillatorfehler).

7 Funkempfänger

Zur Bedienung mittels eines oder mehrerer Funksender ist ein Funkempfänger als Funk-Tasterabdeckung (mit zusätzlichen Tasten) oder als Funk-Blindabdeckung (ohne Tasten) lieferbar.

Der Funkempfänger wird auf die Elektronik aufgesteckt und ist anschließend betriebsbereit. Es sind keine weiteren Anschlüsse notwendig.

7.1 Montage des Funkempfängers

Funkempfänger montieren

Die Montage des Funkempfängers erfolgt wie die Montage des Tasters ohne Funkempfänger (siehe Kapitel 5.1)

- ➢ Steuerung in die Unterputzdose montieren (siehe Kapitel 5.1)
- ➢ Abdeckrahmen (bauseits) auflegen
- ➢ Taster auf den Abdeckrahmen in die Steuerung einführen
- ✓ Funkempfänger montiert

7.2 Funksender programmieren

Zum Einlernen und löschen von Handsendern ist die Lerntaste am Funkempfänger zu betätigen.

Funkempfänger vorbereiten

- ➢ Vorderste Abdeckung vom Funkempfänger entfernen
- ➢ Handsender bereithalten
- ➢ Nach Abschluss Abdeckung wieder aufdrücken

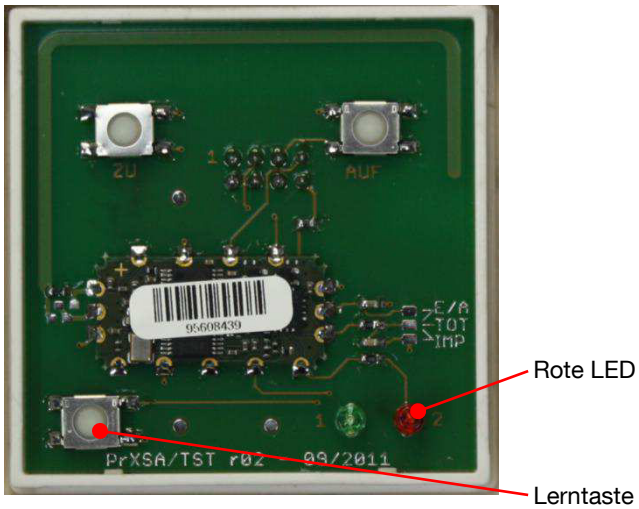


Abbildung 3 - Funkempfänger

7.2.1 Funksender einlernen

Funksender einlernen

- ➢ Lerntaste am Funkempfänger kurz drücken (<1,6 Sekunden)
- ✓ Die rote LED beginnt langsam zu blinken
- ➢ Eine beliebige Taste des einzulernenden Funksenders drücken
- ✓ Die rote LED leuchtet zur Bestätigung für ca. 4 Sekunden permanent und beginnt anschließend wieder langsam zu blinken
- ✓ Der Handsender ist eingelernt
  → Ggf. Vorgang für weitere Sender wiederholen
- ➢ Nach Abschluss Lerntaste kurz drücken
- ✓ Die rote LED erlischt

Weitere Funksender einlernen

Bei bereits eingelernten Funksendern erfolgt das Einlernen weiterer Funksender wie im vorigen Abschnitt „Handsender einlernen“ beschrieben. Bereits eingelernte Handsender bleiben eingelernt.

7.2.2 Funksender löschen

Löschen einzelner Funksender

- ➢ Lerntaste am Funkempfänger lange drücken (>1,6 Sekunden)
- ✓ Die rote LED beginnt sehr schnell zu blinken
- ➢ Eine beliebige Taste des zu löschenden Funksenders drücken
- ➢ Die rote LED leuchtet zur Bestätigung für ca. 4 Sekunden permanent und beginnt anschließend wieder sehr schnell zu blinken
- ✓ Der Handsender ist gelöscht
  → Ggf. Vorgang für weitere Sender wiederholen
- ➢ Nach Abschluss Lerntaste kurz drücken
- ✓ Die rote LED erlischt

Alle Funksender löschen

- ➢ Lerntaste am Funkempfänger lange drücken (>1,6 Sekunden)
- ✓ Die rote LED beginnt sehr schnell zu blinken
- ➢ Lerntaste am Funkempfänger nochmals lange drücken (>1,6 Sekunden)
- ✓ Die rote LED leuchtet zur Bestätigung für ca. 4 Sekunden permanent
- ✓ Die rote LED erlischt. Der Lernmodus wurde automatisch verlassen
- ✓ Alle Funksender sind ausgelernt